



Оборудование манипуляторного типа (манипулятор) представляет собой механизм, который устанавливается на автомобили, тракторы, специализированный транспорт, а также стационарно и предназначен для захвата различного рода грузов при помощи специализированных грузозахватных приспособлений (рабочих органов) с дальнейшей погрузкой (выгрузкой) этих грузов.

Манипулятор ОМТЛ-50 предназначен для использования в лесопромышленном комплексе в качестве погрузо-разгрузочного средства на предприятиях с небольшими объемами лесозаготовок. Может использоваться на рубках ухода, санитарных рубках, а также при погрузке балансовой древесины.

Манипулятор имеет продольную схему складывания в транспортное положение.

ОМТЛ-50 монтируется на автомобили, трактора, а также стационарно.

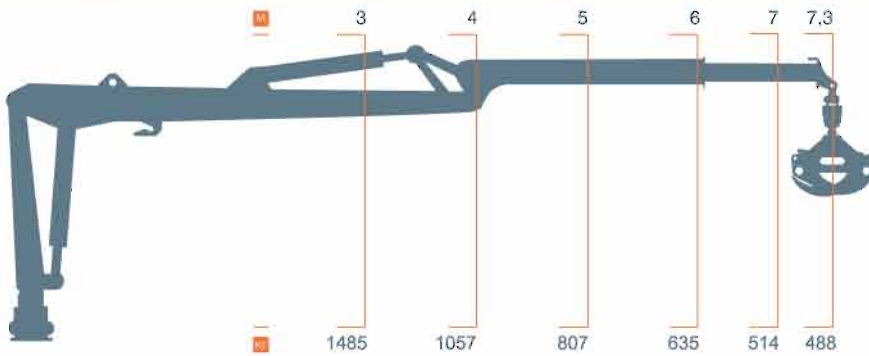
Тракторный вариант манипулятора отличается от автомобильного наличием фланцевого крепления опорно-поворотного устройства к транспортному средству и отсутствием аутригеров.

Управление манипулятором может осуществляться как из кабины, так и с поста управления, расположенного на колонне манипулятора.

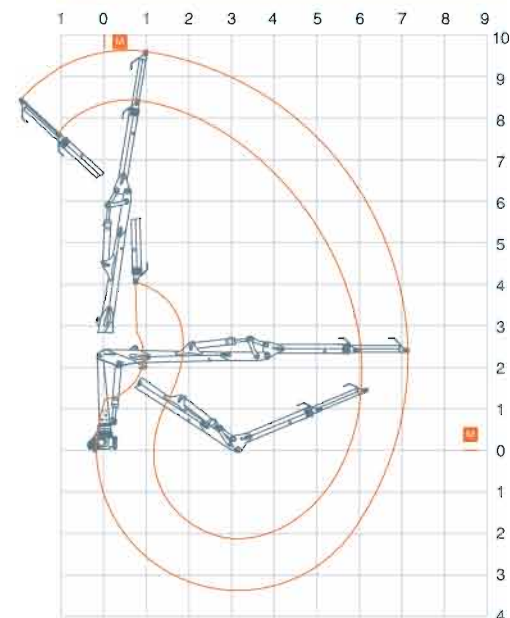


Манипулятор устанавливается за кабиной или на задней части грузовой платформы автомобилей Урал, КамАЗ, МАЗ, КрАЗ, ГАЗ, ЗиЛ, также используется в составе специальных машин и тракторов.

схема грузоподъемности с учетом веса ротатора и грейфера



рабочая зона



технические характеристики

момент грузовой, кНм	50
наибольший вылет, м	7,3
угол поворота колонны, град.	400
масса манипулятора (без захвата и ротатора) с аутригерами / фланцевое крепление, кг	2100 / 1750
рабочий органа (двухчелюстной захват) / масса, кг	30.30 / 130
площадь поперечного сечения рабочего органа при сомкнутых концах челюстей, м <sup>2</sup>	0,20
угол поворота вала ротатора, град.	бесконечный